

Lista 12 repetytorium

czwartek, 18 maja 2023 08:34

Do zadania 1 z listy 11:

Ciekawostka.

demo: 11. 12. mówi o DOWOLNYM iloczynu

skalarowym to mamy

$$\langle u, v \rangle = [u]_B^T \cdot [v]_B$$

↑
"nasz" iloczyn
skalarowy

↑
ten zwykły
iloczyn
skalarowy

$$\| \vec{v} \| = \| [\vec{v}]_B \|$$

↑
"nasza"
norma

↑
zwykła
norma

M - macierz kwadratowa

M dodatnio określona, gdy F_M spełnia określony iloczyn skalarny i:

$$- F_M : V \times V \rightarrow \mathbb{R} \text{ albo}$$

$$- F_M(u, v) = u^T M v$$

Tak naprawdę wystarczy, aby:

$$- M = M^T$$

$$- \forall v \neq 0 \quad v^T M v > 0$$

Kryterium Sylwestera:

- M jest symetryczna

- że wyznaczniki są dodatnie:



(zadanie 1,2)

Rozkład macierzy dodatnio określonej na $A^T A$

▽ B - baza

M^B - macierz iloczyn skalarnego w bazie B

$$(M^B)_{ij} = \langle b_i, b_j \rangle$$

to to samo co macierz Grama

$$\text{wtedy } \langle u, v \rangle = [u]_B^T M^B [v]_B \quad \nabla$$

demo: jak znamy iloczyn skalarny w bazie B to możemy przekształcić na iloczyn skalarny w bazie A tak:

$$M^B = M_{BA}^T M^A M_{BA}$$

bo

$$\begin{aligned} & u_B^T M_{BA}^T M^A M_{BA} v_B = \\ & = (M_{BA} u_B)^T M^A (M_{BA} v_B) = \\ & = u_A^T M^A v_A = \langle u, v \rangle \end{aligned}$$

B - baza ortogonalna $M^B = Id$

Rozkład macierzy dodatnio określonej na $A^T A$

Przykład:

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$$

to macierz mówi o iloczynie skalarowym w jakiejś bazie.

E - baza standardowa

$$E = \{(1, 0), (0, 1)\}$$

możemy powiedzieć o tym, że ta macierz rozkłada iloczyn skalarny w bazie standardowej E.

Wtedy:

$$\langle (x, y), (x', y') \rangle = [x \ y] \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x' \\ y' \end{bmatrix}$$

wtedy:

$$\| (1, 0) \|^2 = [1 \ 0] \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = [2 \ 1] \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = 2$$

$$\| (0, 1) \|^2 = [0 \ 1] \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = [1 \ 2] \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = 1$$

Będziemy chcieli więc wzoru:

$$M^B = \underbrace{M_{BA}^T}_{A^T} M^A \underbrace{M_{BA}}_A$$

wyjdzie to
dlatego, żeby było identyfikacją,

dlatego musimy wziąć bazę ortogonalną względem "naszego" iloczyn skalarnego (zdefiniowanego przez M)

To baza:

Przeberamy bazę standardową i ortogonalizujemy.

$$v_1 = (1, 0)$$

$$v_2 = (0, 1)$$

$$u_1 = \frac{v_1}{\|v_1\|} = \frac{(1, 0)}{\sqrt{2}} = \left(\frac{\sqrt{2}}{2}, 0 \right)$$

$$v_2' = (0, 1) - \langle u_1, v_2 \rangle u_1 = (0, 1) - \left(\frac{1}{2}, 0 \right) = \left(-\frac{1}{2}, 1 \right)$$

$$u_2 = \frac{v_2'}{\|v_2'\|} = \frac{2}{3} v_2' = \left(-\frac{1}{3}, \frac{2}{3} \right)$$

$$\begin{bmatrix} 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\sqrt{2}}{2} \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{\sqrt{2}}{2}$$

$$\begin{bmatrix} -\frac{1}{2} & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & \frac{2}{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} -\frac{1}{3} \\ \frac{2}{3} \end{bmatrix} = \frac{2}{3}$$

Teraz mamy bazę ortogonalną A

Stąd wiemy, że $M^A = Id$, czyli

$$M^B = M_{BA}^T M^A M_{BA} \Leftrightarrow \underbrace{M_{BA}^T}_{A^T} \underbrace{M_{BA}}_A$$

Stąd A to M_{BA} , które liczymy tak:
z bazy B na bazę A

$$M_{BA} [v]_B = [v]_A$$

Imię porównanie:

2 zadanie 3.